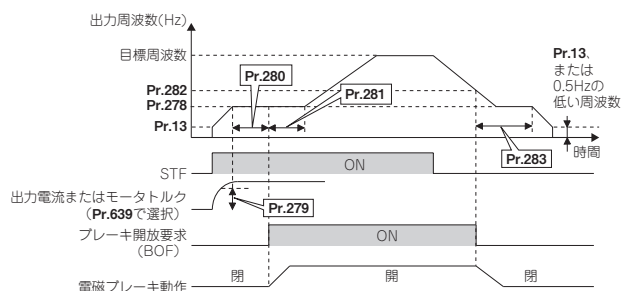
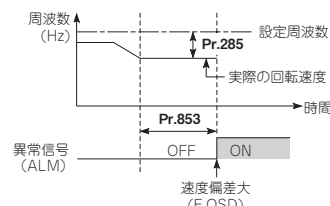
Pr.292 ＝ “8”（ブレーキ開放完了信号入力なし）場合

Pr.	設定範囲	内　容	
278	0 ～ 30Hz	モータの定格すべり周波数＋ 1.0Hz 程度を設定します。 **Pr.278** ≦ **Pr.282** の場合のみ設定可能です。	
279	0 ～ 400％	設定が低すぎると始動時ずり落ちやすくなるので一般に 50 ～ 90％程度に設定します。 インバータ定格電流を 100％とします。	
280	0 ～ 2s	一般に 0.1 ～ 0.3s 程度に設定します。	
281	0 ～ 5s	**Pr.292** ＝ 7 ：ブレーキがゆるむまでの機械的遅れ時間を設定します。 **Pr.292** ＝ 8 ：ブレーキがゆるむまでの機械的遅れ時間＋ 0.1 ～ 0.2s 程度を設定します。	
282	0 ～ 30Hz	ブレーキ開放要求（BOF）信号を OFF して電磁ブレーキ動作させる周波数です。一般に **Pr.278** の設定値＋ 3 ～ 4Hz に設定します。 **Pr.282** ≧ **Pr.278** の場合のみ設定可能です。	
283	0 ～ 5s	**Pr.292** ＝ 7：ブレーキが閉まるまでの機械的遅れ時間＋ 0.1s を設定します。 **Pr.292** ＝ 8：ブレーキが閉まるまでの機械的遅れ時間＋ 0.2 ～ 0.3s 程度を設定します。	
284	0（初期値）	減速度検出動作しない。	
	1	減速動作時において減速度が正常でない場合に保護機能が動作	
285 *2	0 ～ 30Hz	PLG フィードバック制御時、検出周波数と出力周波数との差が設定値以上になるとブレーキシーケンス異常（E.MB1）が動作します。	
	9999 （初期値）	オーバースピード検出しない。	
292	0、1、3、5 ～ 8、11	設定値 “7、8” でブレーキシーケンス機能が有効になります。	
639	0（初期値）	出力電流によりブレーキ開放	
	1	モータトルクによりブレーキ開放	
640	0（初期値）	周波数指令値によりブレーキ閉動作	
	1	モータ実回転速度（推定値）によりブレーキ閉動作	
641	0（初期値）	RT 信号 ON 時、通常運転モード	
	7	RT 信号 ON 時、第 2 ブレーキシーケンスモード 1	
	8	RT 信号 ON 時、第 2 ブレーキシーケンスモード 2	
	9999	RT 信号 ON 時、第 1 ブレーキシーケンスモードが有効	
642	0 ～ 30Hz	**Pr.278** を参照	第 2 ブレーキシーケンス機能を設定します。 第 2 ブレーキシーケンス機能は、RT 信号 ON 時に有効になります。
643	0 ～ 400％	**Pr.279** を参照	
644	0 ～ 2s	**Pr.280** を参照	
645	0 ～ 5s	**Pr.281** を参照	
646	0 ～ 30Hz	**Pr.282** を参照	
647	0 ～ 5s	**Pr.283** を参照	
648	0（初期値）、1	**Pr.284** を参照	
650	0（初期値）、1	**Pr.639** を参照	
641	0（初期値）、1	**Pr.640** を参照	

*2　FR-A8AP（オプション）を装着し、ベクトル制御を行う場合は、速度偏差過大検出周波数となります

モータの暴走を避ける ベクトル

Pr.	GROUP	名称	Pr.	GROUP	名称
285	H416	**速度偏差過大検出周波数**	853	H417	**速度偏差時間**
873	H415	**速度制限**			

- 速度偏差過大（**Pr.285**、**Pr.853**）

ベクトル制御の速度制御時に、速度指令値と実際の回転速度の差（絶対値）が **Pr.285 速度偏差過大検出周波数** の設定値以上になる状態が **Pr.853 速度偏差時間** にて設定した時間以上継続した場合、、速度偏差過大検出（E.OSD）が動作し、インバータは出力を遮断します。

- 速度制限（**Pr.873**）

PLG パルス数の設定値と実際のパルス数の値が異なるときでも暴走しないようにする機能です。PLG パルス数の設定値が実際のパルス数より小さい場合、モータが増速することがあるため、出力周波数を（設定周波数＋ **Pr.873** ）の周波数で制限します。

パラメータを設定する場合は、取扱説明書（詳細編）を参照の上、注意事項などをご理解の上設定してください。